

Probleme rezolvate de mecanică

TRADUCERE DE **NICOLAE COMAN**
DIN LUCRAREA:

Major American Universities Ph.D.
Qualifying Questions and Solutions

Problems and Solutions on Mechanics

Compiled by:

**The Physics Coaching Class
University of Science and
Technology of China**

Refereed by:

**Qiang Yuan-qi, Gu En-pu, Cheng
Jia-fu, Li Ze-hua, Yang De-tian**

Edited by:

Lim Yung-kuo

World Scientific

Cuprins

PARTEA I. MECANICA NEWTONIANA	3
DINAMICA PUNCTULUI MATERIAL	3
DINAMICA SISTEMULUI DE PUNCTE MATERIALE	5
DINAMICA SOLIDULUI RIGID	5
DINAMICA CORPURILOR DEFORMABILE	5
PARTEA II. MECANICA ANALITICA	5
ECUATIILE LUI LAGRANGE	5
OSCILATIILE MICI	5
ECUATIILE CANONICE HAMILTON	5
PARTEA III. TEORIA RELATIVITATII	5
ANEXA	5

PARTEA I. MECANICA NEWTONIANA

DINAMICA PUNCTULUI MATERIAL

★ **1001.** Un om de greutate G se află într-un ascensor de greutate G . Ascensorul accelerează vertical la o valoare a și la un moment dat are viteza v .

(a) Care este greutatea aparentă a omului?

(b) Persoana urcă pe o scară verticală cu viteză v față de lift. Care este puterea omului?

(Wisconsin)

Soluție:

(a) Greutatea aparentă a omului este:

$$F = G + \frac{G}{g}a = \left(1 + \frac{a}{g}\right) G, \text{ unde } g \text{ este accelerația gravitațională.}$$

(b) Puterea omului este:

$$Fv_{t=} \left(1 + \frac{a}{g}\right) G (V + v).$$

★ **1002.** O stație spațială orbitală este observată ca fiind mereu situată vertical deasupra aceluiași punct de pe Pământ. Unde se află observatorul terestru în acest caz? Descrieți orbita stației spațiale.

(Wisconsin)

Soluție:

Observatorul se află la ecuator. Orbita stației spațiale este un cerc situat în planul ecuatorial și cu centrul în centru Pământului. Notăm cu R raza orbitei și cu R_0 raza terestră.

Considerăm perioada orbitală ca fiind de 24 h (în realitate aceasta fiind de circa 23 de ore, 56 de minute și 4 secunde). Avem:

$$\frac{mv^2}{R} = \frac{KMm}{R^2}, \quad \text{unde:}$$

v = viteza stației spațiale;

K = constanta universală gravitațională;

m = masa stației;

M = masa Pământului.

Rezultă:
$$v^2 = \frac{KM}{R}.$$

Cum însă:
$$mg = \frac{KMm}{R_0^2} \text{ se obține: } KM = R_0^2 g.$$

De aici:

$$v^2 = \frac{R_0^2 g}{R}.$$

Dar pentru o mișcare circulară cu viteza constantă v , perioada orbitală este:

$$T = \frac{2\pi R}{v}.$$

Rezultă:
$$\frac{4\pi^2 R^2}{T^2} = \frac{R_0^2 g}{R} \text{ și}$$

$$R = \left(\frac{R_0^2 T^2 g}{4 \pi^2} \right)^{\frac{1}{3}} = 4,2 \cdot 10^4 \text{ km}.$$

★ **1003.** Într-un parc de distracții există un disc orizontal. Un copil se poate așeza pe acesta la diverse distanțe față de centrul de rotație (**Fig. 1.1**). Când viteza de rotație a discului crește, copilul poate aluneca spre periferie dacă forța de frecare este insuficientă. Masa copilului este de 50 kg, iar coeficientul de frecare este 0,4. Viteza unghiulară a discului este 2 rad/s. Care este raza maximă R (distanța față de centrul de rotație) pentru care copilul nu alunecă pe disc?

(Wisconsin)

Soluție:

În momentul critic, când copilul este gata să alunece:

$$mR\omega^2 = \mu mg.$$

De aici:

$$R = \frac{\mu g}{\omega^2} = \frac{0,4 \times 9,8 \frac{m}{s^2}}{2^2 \text{ rad}^2 \cdot s^{-2}} = 0,98 \text{ m}.$$

Cum însă forța centrifugă este proporțională cu raza, aceasta este raza maximă pentru care nu are loc alunecarea.

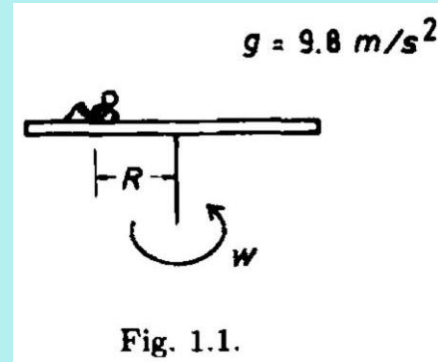


Fig. 1.1.

★ **1004.** Un fir trecut peste un scripete fără frecare are la unul din capete o masă de 9kg, iar la celălalt capăt de 7kg (**Fig. 1.2**). Calculați accelerația și tensiunea din fir.

(Wisconsin)

Soluție:

Neglijând momentul de inerție al scripetelui, obținem ecuațiile mișcării:

$$m_1 \ddot{x} = m_1 g - F$$

și

$$m_2 \ddot{x} = F - m_2 g.$$

Rezolvând sistemul format de cele două ecuații, se obțin tensiunea din fir:

$$F = \frac{2m_1 m_2 g}{m_1 + m_2} = 77,2 \text{ N}$$

și accelerația sistemului:

$$\ddot{x} = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} g = 1,225 \frac{m}{s^2}.$$

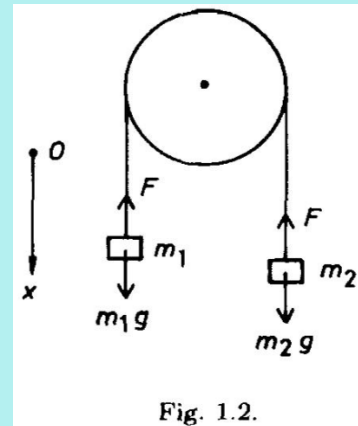


Fig. 1.2.

DINAMICA SISTEMULUI DE PUNCTE MATERIALE

DINAMICA SOLIDULUI RIGID

DINAMICA CORPURILOR DEFORMABILE

PARTEA II. MECANICA ANALITICA

ECUATIILE LUI LAGRANGE

OSCILATIILE MICI

ECUATIILE CANONICE HAMILTON

PARTEA III. TEORIA RELATIVITATII

ANEXA